

F 板调试指导性文件

一. 概述:

SM-01-F 主板是目前新时达电气公司应用最为广泛的增强性主板, 它具有两种编码器反馈口, 具有模拟量速度给定和多段速度给定, 适用各种变频器; 主板配备了液晶操作器, 支持手持编程器, 以及专用电脑软件包进行调试; 模拟量速度给定可以实现直接停靠功能; 全串行 CAN 总线通讯, 能实现 2 台电梯的并联以及 3 台以上电梯的群控。

二. F 参数:

F0	加速斜率	50		
F1	减速斜率	50		
F2	S 曲线 T0	130		
F3	S 曲线 T1	110		
F4	S 曲线 T2	110		
F5	S 曲线 T3	130		
F6	电梯额定速度	160		
F7	电梯额定转速	1440		
F8	编码器脉冲数	600		
F9	基站	1		
F10	楼层偏置	0		
F11	预设总层数	24		
F12	检修速度	25		
F13	返平层速度	6		
F14	关门延时 1	40		
F15	关门延时 2	25		
F16	抱闸延时 1	10		
F17	抱闸延时 2	5	模拟量	20 数字量
F18	消防基站	1		
F19	锁梯基站	1		
F20	返基时间	0		
F21	平层感应器延时补偿	73		
F22	并联基站	1		
F23	并联模式	0		
F24	驱动模式	1	模拟量	0 数字量 4 配 KEB 的数字量
F25	输入类型 1	X0-X15	481	
F26	输入类型 2	X16-X31	0	
F27	输入类型 3	TX0-TX15	7	
F28	输入类型 4	TX16-TX31	0	

F29	停靠层站 1	1-16	65535
F30	停靠层站 2	17-32	65535
F31	停靠层站 3	33-48	65535
F32	停靠层站 4	49-64	65535
F33	主停层站	0	
F34	称重设置	0	
F35	消防模式	0: 消防梯模式 1: 火灾返回	
F36	抱闸开关检测	0 无检测	
F37	备用		
F38	备用		
F39	备用		
F40	备用		
F41	备用		
F42	0 抱闸释放立刻开门	不是 0 等 CY 释放 才开门 (半串行经济板)	
F43	备用		
F44	串行通讯本机地址	255	
F45	单层减速距	160	
F46	双层减速距	320	
F47	多层减速距	320	
F48	地下层站	0	
F49	返基有效	0 无效 1 有效	
F50	前开门允许 1	65535	
F51	前开门允许 2	65535	
F52	前开门允许 3	65535	
F53	后开门允许 1	0	
F54	后开门允许 2	0	
F55	后开门允许 3	0	
F56	上平层调整	50	
F57	下平层调整	50	
F58	提前开门	1 有效 0 无效	
F59	设置专用码	0 无专用码	
F61	王春祥程序	1 跑一层到满速 2 跑两层到满速 3 跑三层到满速 4 跑四层到满速	
	蔡亮程序	0 有开门输出 1 无开门输出	
F62	曳引保护时间		
F64	检修时的开关门	1 检修有开关门 0 无开关门	

三. 故障代码:

- 02: 运行中门锁脱开 (急停)
- 03: 错位 (超过 45CM), 撞到上限位开关时修正, 即层楼置为最高层
- 04: 错位 (超过 45CM), 撞到下限位开关时修正, 即层楼置为最底层
- 05: 电梯到站无法开门
- 06: 关门关不上, 蜂鸣器响
- 08: 通讯中断
- 09: 变频器出错, 急停, 停止运行
- 10: 错位 (超过 45CM), 撞到上终端减速开关时修正
- 11: 错位 (超过 45CM), 撞到下终端减速开关时修正
- 12: 错位 (超过 45CM), 撞到上终端减速开关时修正
- 13: 错位 (超过 45CM), 撞到下终端减速开关时修正
- 15: 变频器运行 2S 内未输出运行信号到 SM-01 的 JP2. 10 (X19)
- 16: 变频器运行信号在上抱闸前无
- 17: 参数错误
- 18: 写层时层楼不符
- 20: 打滑保护
- 22: 电梯反向溜车
- 23: 电梯超速急停
- 24: 电梯失速急停
- 31: 电梯溜车急停
- 32: 安全回路断开急停
- 33: 电机电源接触器保护, 停止启动
- 34: 抱闸接触器保护, 停止启动
- 35: 抱闸接触器保护, 停止启动
- 36: 电机电源接触器保护, 停止启动
- 37: 门锁继电器保护, 停止启动
- 38: 抱闸开关故障
- 39: 安全回路的触点保护
- 40: KMC 接触器粘连保护
- 44: 门区开关动作不正确
- 45: 开门再平层继电器触点保护
- 49: 在开门到位的状态下厅门锁与轿门锁不一致
- 50: 厅门锁与厅门锁继电器检测不一致
- 51: 门连续受阻超过 3 次
- 52: 开门再平层超过 10 秒仍不平
- 53: 控制调速器进线接触器信号与调速器进线接触器触点检测不一致

四. 主板慢车调试:

1. 确保安全回路, 门锁回路通, 观察主板左上方的 B (门锁高压检测), C (安全回路高压检测) 灯亮;
2. 确保上下行限位开关, 上下行单层强迫减速开关通, 观察主板上方 LED (6, 7, 8, 9) 灯亮;
3. 基本参数设置:
F6 (电梯额定速度); F7 (电机额定转速); F8 (编码器脉冲数); F11 (总的楼层数)。
4. 注意观察, 检修上行主板上的速度显示为“正”, 检修下行主板上的速度显示为“负”, 并且显示数值与设定速度要相差不大, 如果上下“正负”相反, 请交换主板上的编码器反馈口: 推挽编码器 JP8. 3 (A 相) 和 JP8. 4 (B 相); 差分编码器 JP7. 1 (B-) 和 JP7. 3 (A-), JP7. 2 (B+) 和 JP7. 4 (A+)。
5. 检修速度显示正常后, 要监控变频器输出电流是否正常, 如异常, 请检查变频器相关参数, 直到电流正常, 慢车调试完毕。

五. 主板快车调试:

1. 确保所有接线工作完成, 保证轿箱 02 板和井道 04 板通讯正常, 观察 02 板上方的电源指示 LED 亮, 下面的通讯正常指示 LED 闪烁, 井道 04 板每层地址设置完毕, 井道开关全部安装就位。
2. 先检修将电梯从底层开到顶层, 确保井道开关都能可靠动作, 经过平层时观察主板上方 LED (11) 下平层信号先动作, LED (10) 上平层后动作, 如果动作次序有反, 请交换上下平层信号的接线。
3. 井道学习: 将电梯检修运行到下限位, 保证上平层信号不动作, 下平层信号动作, 如果上下限位, 强迫减速是常闭点, 上下平层信号是常开点, 则观察主板上方 LED 应该是 (6, 8, 11) 亮, (7, 9, 10) 灭, 液晶操作器切换到井道学习界面, 按“确认”键触发, 电梯以检修速度自动向上运行, 直到顶层撞到上限位后停止, 井道学习完毕, 按“退出”键退到初始画面自动保存学习参数。
4. 快车试运行 (出厂设置默认为模拟量给定方式): 设置好全部的变频器参数 (做好变频器对电机的参数自学习), 将电梯转为正常, 先开单层, 观察主板上速度反馈曲线, 看是否能正常启动、加速、减速、平层、停车。如正常, 请依次开双层和多层, 最后以多层速度开两端站, 观察起制动是否正常。
5. 电梯快车运行正常后, 需做一下错层试验: 先检查上、下强迫减速开关动作有效距离是否符合标准。确认强迫上、下减速开关距离符合标准后, 分别让电梯向下错层和向上错层, 观察电梯到顶层和底层时是否会冲顶和沉底。如异常, 调整上、下强迫减速开关距离。
6. 最后按照国家标准测试电梯逻辑功能, 快车调试完毕。

六. 需要注意的参数:

1. 当 F24=0 为数字量控制模式时, F2, F3, F4, F5 就不是 S 曲线的含义了, 而是选择多段速的定义, F2=30, F3=F4=F5=0 跑一层到满速, 此时 F45 单层减速距离调整有效; F2=30, F3=40, F4=F5=0 跑二层到满速, 此时 F45 单层减速距离, F46 双层减速距离有效; F2=30, F3=40, F4=50, F5=0 跑三层到满速, 此时 F45 单层减速距离, F46 双层减速距离, F47 三层减速距离有效。
2. 当接入抱闸开关信号的时候, 请将 F36 参数设为 50 (有效), 当没有抱闸开关的时候, 请将 F36 设

为 0，否则会报 38 号故障。

3. 模拟量控制时的上下平层由 F56 和 F57 来调整，F56 是向上有效，上行欠层需加大 F56 的值，上行冲层需减小 F56 的值，F57 是向下有效，下行欠层需加大 F57 的值，下行冲层需减小 F57 的值。
4. F62 为钢丝绳打滑检测时间，全程快车运行时间加 10S 和 45S 间取一个小的值设在 F62 中，设定不当会报 20 号故障。
5. F64 为检修时有没有开门选择，0 检修时不可以开门，1 检修时在门区可以开门。

七. 主板上的一些输入输出端子的说明:

1. JP2.3 (X22) 是消防开关的输入点，消防开关动作后的消防运行模式由 F35 参数来决定，F35=1 时只有火灾返回的功能，电梯返回消防基站门开足后主板 Y9 输出，给出一个消防信号和消防中心联动；F35=0 时选择的是消防梯模式，电梯返基站后，自动进入消防员运行状态。
2. JP2.9 (X18) 是门区信号，用于提前开门和开门再平层功能，控制柜中需要额外配备一块再平层电子线路板，并通过主板中的 F58 参数来选择提前开门的模式，F58=0 没有提前开门和开门再平层功能，F58=1 有提前开门没有开门再平层功能，F58=2 有开门再平层没有提前开门功能，F58=3 有提前开门和开门再平层功能。
3. JP3.3 (X22) 抱闸开关信号，抱闸开关信号是作为电梯启动给出曲线的一个条件，并且是作为停站开门的一个必要条件，请将 F36 设为 50 来开通抱闸开关功能。
4. JP3.4 (X23) 电机温度保护开关信号，电机过热，温度保护开关动作，如果电梯正在运行，会消除全部指令或外呼信号，就近靠站，门保持开启，直到温度开关恢复正常，电梯才能正常运行。

八. 需要注意的事项:

1. 当没有连接通讯线的时候，检修操作只需满足安全回路，门锁回路，上下限位和强迫减速开关正常即可运行；当连接了通讯线时，还需检测操纵箱中 O2 板上的开门到位，安全触板和超载信号，上述三个信号中有一个或一个以上不正常，检修运行将不能启动。
2. 当门锁闭合时关门到位没有动作，检修只能运行一次，第二次运行必须断开门锁一下才可以继续，如有上述情况请将关门到位开关调整到合适的位置。
3. 如果没有后门，必须将 TX12（后门的关门到位）设置成常闭，否则登记信号后，方向指示能出来，但关门后不能启动快车。
4. 如果没有接入轻载开关，必须将 TX7 设为常闭，否则轿内登记 3 个以上指令就会全部消号。
5. 如果发现到端站有指令信号不能消除的情况，请检查上下限位是否在端站平层时就已经动作了，如是请调整上下限位开关到正确的位置。
6. 井道学习必须在检修状态下进行，并且必须使下限位动作，上平层开关不动作（下面的平层感应器），下平层开关动作（上面的平层感应器），满足上述条件后才能触发井道学习。
7. 做电机自整定时，请关闭控制柜的总电源，吊起轿箱，将钢丝绳从曳引轮上拿去，将主板输出端子 JP9.1 到 JP9.5 短接，并关闭控制主板的小空气开关，然后上电，抱闸接触器和输入输出接触器就强制吸合了，然后可以操作变频器中自带的 AUTOTUN 程序，整定完毕请恢复临时短接的线路。

附表一:

SM-01-F 主板 端口定义速查表

★ JP1, JP2, JP3 为外部开关信号输入口

- JP1.1: 输入 X0, 检修信号
JP1.2: 输入 X1, 上行信号
JP1.3: 输入 X2, 下行信号
JP1.4: 输入 X3, 上行多层终端换速开关
JP1.5: 输入 X4, 下行多层终端换速开关
JP1.6: 输入 X5, 上行限位开关
JP1.7: 输入 X6, 下行限位开关
JP1.8: 输入 X7, 上行单层终端换速开关
JP1.9: 输入 X8, 下行单层终端换速开关
JP1.10: 输入 X9, 上平层干簧
JP2.1: 输入 X10, 下平层干簧
JP2.2: 输入 X11, 调速器故障输出信号
JP2.3: 输入 X12, 消防开关
JP2.4: 输入 X13, 安全回路继电器检测
JP2.5: 输入 X14, 门锁回路继电器检测
JP2.6: 输入 X15, 调速器进线接触器检测
JP2.7: 输入 X16, 调速器出线接触器检测
JP2.8: 输入 X17, 抱闸继电器检测
JP2.9: 输入 X18, 门区信号输入
JP2.10: 输入 X19, 调速器运行信号检测
JP3.1: 输入 X20, 提前开门继电器检测
JP3.2: 输入 X21, 备用
JP3.3: 输入 X22, 抱闸开关检测
JP3.4: 输入 X23, 备用
JP3.5: 输入 X24, 备用
JP3.6: 输入 X25, 备用
JP3.7: X0-X25 输入信号公共端.
JP3.8: X0-X25 输入信号公共端.
JP3.9 : X0-X25 隔离电路电源负极, 0V.
JP3.10: X0-X25 隔离电路电源正极, +24V.

★ JP12.1-JP12.6 是主机板工作电源, 由外部开关电源供电

- JP12.1: 0V 电源
JP12.2: 0V 电源
JP12.3: +5V 电源

JP12.4: +24V 电源

JP12.5: 0V 电源

JP12.6: 0V 电源

★JP4.1-JP4.4(CAN1) 接外呼板和轿厢板, 必须采用双绞线

JP4.1: TXA1-

JP4.2: TXA1+

JP4.3: TXV- (0V 电源输出) 不接

JP4.4: TXV+ (+24V 电源输出) 不接

为避免电源干扰, 要求 24V 通讯电源从开关电源直接供电。

★JP5.1-JP5.4(CAN2) 作并联或群控用

JP5.1: TXA2-

JP5.2: TXA2+

JP5.3: TXV- (0V 电源输出)

JP5.4: TXV+ (+24V 电源输出) 不用接线

★ JP11 是安全回路与门锁回路检测

JP11.1: 输入 X26 正电压端, +110V 输入, 安全回路

JP11.2: 输入 X26 0V

JP11.3: 输入 X27 正电压端, +110V 输入, 门锁回路

JP11.4: 输入 X27 0V

JP11.5: 输入 X28 正电压端, +110V 输入, 备用

JP11.6: 输入 X28 0V

★ JP9, JP10 是继电器输出

JP9.1: 输出继电器 Y0, 抱闸输出

JP9.2: 输出继电器 Y1, 抱闸强激输出

JP9.3: 输出继电器 Y2, 调速器进线接触器

JP9.4: 输出继电器 Y3 调速器出线接触器

JP9.5: 输出继电器 Y0, Y1, Y2, Y3 公共端

JP9.6: 输出继电器 Y4, 开门继电器

JP9.7: 输出继电器 Y5, 关门继电器

JP9.8: 输出继电器 Y6, 后门开门继电器

JP9.9: 输出继电器 Y7, 后门关门继电器

JP9.10: 输出继电器 Y4, Y5, Y6, Y7 公共端

JP10.1: 输出继电器 Y8, 提前开门或开门再平层继电器

JP10.2: 输出继电器 Y9, 消防输出

JP10.3: 输出继电器 Y8, Y9 公共端

- JP10.4: 输出 Y10, 调速器上行方向
 JP10.5: 输出 Y11, 调速器下行方向
 JP10.6: 输出 Y12, 调速器运行信号
 JP10.7: 输出 Y13, 调速器数字多段速度端口
 JP10.8: 输出 Y14, 调速器数字多段速度端口
 JP10.9: 输出 Y15, 调速器数字多段速度端口
 JP10.10: 输出端口 Y10-Y15 的公共端

★ 数字量编码输出

	Y15	Y14	Y13
停车	0	0	0
爬行	0	1	1
检修	1	0	0
单层	1	0	1
双层	1	1	0
多层	1	1	1

★ JP6 模拟信号输出

- JP6.1: 空
 JP6.2: 模拟信号 0V
 JP6.3: 模拟速度给定, 输出到调速器的速度设定端, 0-10V 信号
 JP6.4: 模拟负载补偿信号, 输出到调速器的力矩补偿端, ±10V 信号

★ JP7, JP8 是编码器输入接口

如果使用差分输出编码器, 则 JP8.1, JP8.2 不接, 适用于 CT, QuickMotion, KEB 等调速器

跳线 J3, J4, J5, J6 连接方式是:

- <J3.1 - J3.2>
 <J4.1 - J4.2>
 <J5.1 - J5.2>
 <J6.1 - J6.2>

如果使用推挽输出编码器, 请连接 JP8.1, JP8.2 到 PG 卡, 适用于富士, 安川等调速器

如果由外部电源供电, 跳线 J3, J4, J5, J6 连接方式是:

- <J3.1 - J3.2>
 <J4.1 - J4.2>
 <J5.2 - J5.3>
 <J6.2 - J6.3>

如果由主板内部电源供电, 跳线 J3, J4, J5, J6 连接方式是:

- <J3.2 - J3.3>
 <J4.2 - J4.3>
 <J5.2 - J5.3>
 <J6.2 - J6.3>

- JP8. 1: 接 PG 卡电源正极+12V 或+15V 输入
JP8. 2: 接 PG 卡电源 0V.
JP8. 3: 编码器 A 相, 可以接受集电极开路输出或推挽输出, 可接受频率为 0-100 KHz
JP8. 4: 编码器 B 相, 可以接受集电极开路输出或推挽输出 可接受频率为 0-100 KHz
- JP7. 1: 差分编码器 B-
JP7. 2: 差分编码器 B+
JP7. 3: 差分编码器 A-
JP7. 4: 差分编码器 A+

SM-02-C 轿厢板端口定义速查表

- JP6: 四芯通讯线
- JP6. 01: TXV+
JP6. 02: TXV-
JP6. 03: TXA+
JP6. 04: TXA-
- JP5. 01: 输入 TX0-TX18 信号公共端, 0V.
JP5. 02: 输入 TX0, 开门到位
JP5. 03: 输入 TX1, 关门到位
JP5. 04: 输入 TX2, 安全触板
JP5. 05: 输入 TX3, 超载 ($\geq 110\%$)
JP5. 06: 输入 TX4, 满员 ($\geq 100\%$)
JP5. 07: 输入 TX5, 备用
JP5. 08: 输入 TX6, 备用
JP5. 09: 输入 TX7, 轻载 ($\geq 10\%$)
JP5. 10: 输入 TX8, 司机
JP5. 11: 输入 TX9, 专用
JP5. 12: 输入 TX10, 直驶
JP5. 13: 输入 TX11, 开门到位 1(后门)
JP5. 14: 输入 TX12, 关门到位 1(后门)
JP5. 15: 输入 TX13, 安全触板 1(后门)
JP5. 16: 输入 TX14, 前门光幕
JP5. 17: 输入 TX15, 后门光幕
JP5. 18: 输入 TX16, 备用
JP5. 19: 输入 TX17, 备用
JP5. 20: 输入 TX18, 备用

JP2.01: 输出 TY0, 上到站钟

JP2.02: 输出 TY0, 上到站钟

JP2.03: 输出 TY1, 下到站钟

JP2.04: 输出 TY1, 下到站钟

JP2.05: 输出 TY2, 轿厢照明

JP2.06: 输出 TY2, 轿厢照明

★ JP2.05, JP2.06 断开时, 轿厢照明打开

JP2.05, JP2.06 闭合时, 轿厢照明关闭

JP2.07: 输出 TY3, 备用

JP2.08: 输出 TY3, 备用

★ JP2.01-JP2.08 共 4 个点为继电器触点输出。

JP2.09: 输出 TY4, 超载灯-

JP2.10: 输出 TY4, 超载灯+

JP2.11: 输出 TY5, 蜂鸣器-

JP2.12: 输出 TY5, 蜂鸣器+

JP2.13: 输入 模拟量负载信号+

JP2.14: 输入 模拟量负载信号-

(模拟量负载信号为 0-10V 信号, 满载时调整到 9V, 空载为 0V)

JP2.15: RS485+

JP2.16: RS485-

(RS485+, RS485-为通讯口, 预定义为语音接口)

JP2.17: 备用

JP2.18: 备用

JP2.19: 隔离电源输入+

JP2.20: 隔离电源输入-

JP3.1: 开门指示灯-

JP3.2: 开门指示灯+

JP3.3: 开门按键

JP3.4: 开门按键 TX19

JP4.1: 关门指示灯-

JP4.2: 关门指示灯+

JP4.3: 关门按键

JP4.4: 关门按键 TX20

附表二:

F 板参数速查表

- F0——Acceleration, 加速斜率
- F1——Deceleration, 减速斜率
- F2——S Jerk T0, S 曲线 T0 为 S 曲线第一转角的加速时间。
- F3——S Jerk T1, S 曲线 T1 为 S 曲线第二转角的加速时间。
- F4——S Jerk T2, S 曲线 T2 为 S 曲线第三转角的加速时间。
- F5——S Jerk T3, S 曲线 T3 为 S 曲线第四转角的加速时间。
- F6——Rated speed, 电梯额定速度。
- F7——Motor speed, 马达额定转速。
- F8——Encoder pulses, 编码器脉冲数。
- F9——Base floor, 返基站, 为电梯自动返基的层站。
- F10——Floor offset, 楼层偏置, 指并联或群控电梯的下面楼层的偏差值。
- F11——No. (Number) of floor, 总层站数, 总层站数的设定应根据电梯的实际平层插板数值决定。
- F12——Inspection speed, 检修速度。
- F13——Relevel speed, 返平层速度。
- F14——C-Call Dr Time, 关门延时 1。
- F15——H-Call Dr Time, 关门延时 2。
- F16——Brake delay1, 抱闸延时 1, 指启动松开抱闸后经该设定的时间给定速度曲线。
- F17——Brake delay2, 抱闸延时 2, 停车给定速度为 0 时, 延时该设定时间, 合上抱闸。
- F18——Fire home, 消防基站。
- F19——Park home, 锁梯基站。
- F20——Home delay, 返基时间。
- F21——Level Adj, 平层延时补偿。
- F22——Dup home, 并联基站。
- F23——Dup No. , 并联模式。设“0”为主梯;“1”为副梯;“2”为群控。
- F24——Drive mode, 驱动模式。设“0”为数字量段速控制, 设定为“1”为模拟量速度给定控制。
- F25——B Input Type1, 输入类型 1 (X0-X15), 此参数可在 Input Type (输入类型) 界面中设置。
- F26——B Input Type2, 输入类型 2 (X16-X31), 此参数可在 Input Type (输入类型) 界面中设置。
- F27——B Input Type3, 输入类型 3 (TX0-TX15), 此参数可在 Input Type (输入类型) 界面中设置。
- F28——B Input Type4, 输入类型 4 (TX16-TX31)。此参数可在 Input Type (输入类型) 界面中设置。
- F29——B Door Blocking1, 停靠层站 (1-16 层)。此参数可在 Door Blocking (楼层封锁) 界面中设置。
- F30——B Door Blocking2, 停靠层站 (17-32 层)。此参数可在 Door Blocking (楼层封锁) 界面中设置。
- F31——B Door Blocking3, 停靠层站 (33-48 层)。此参数可在 Door Blocking (楼层封锁) 界面中设置。
- F32——B Door Blocking4, 停靠层站 (49-64 层)。此参数可在 Door Blocking (楼层封锁) 界面中设置。
- F33——Main floor, 主停层站。
- F34——Load device, 称重设置。
- F35——Fire Mode, 设“0”为消防梯模式, 设“1”为火灾返回模式。
- F36——Break Swt. Delay, 抱闸开关检测。没有抱闸开关时必须设为“0”。

- F37——Standby, 备用。
- F38——Standby, 备用。
- F39——Standby, 备用。
- F40——Standby, 备用。
- F41——Standby, 备用。
- F42——Standby, 备用。
- F43——Standby, 备用。
- F44——Comm. Addr., 串行通讯本机地址。
- F45——ss1, 单层减速距, 数字量单层运行时的减速距离。
- F46——ss2, 双层减速距, 数字量双层运行时的减速距离。
- F47——ss3, 多层减速距, 数字量三层或三层以上运行时的减速距离。
- F48——Under Gnd. Flr., 地下层站。
- F49——Flr. Home landing, 设置返基是否有效; 设为“0”, 表示返基无效; 设为“1”, 表示返基有效。
- F50——B Front door1, 设置电梯 1-16 层开前门。
- F51——B Front door2, 设置电梯 17-32 层开前门。
- F52——B Front door3, 设置电梯 33-48 层开前门。
- F53——B Back door1, 设置电梯 1-16 层开后门。
- F54——B Back door2, 设置电梯 17-32 层开后门。
- F55——B Back door3, 设置电梯 33-48 层开后门。
- F56——UP level Adj., 上平层调整。
- F57——Down level Adj., 下平层调整。
- F58——Standby, 提前开门功能开通; 设“0”无提前开门和开门再平层功能; 设“1”仅有提前开门功能无开门再平层功能; 设“2”仅有开门再平层功能无提前开门功能; 设“3”既有提前开门功能又有开门再平层功能。
- F59——Standby, 备用。
- F60——Standby, 备用。
- F61——Standby, 备用。
- F62——Standby, 钢丝绳打滑检测时间, 出厂值为 40s。
- F63——Standby, 备用。
- F64——Standby, 检修时开门功能选择: 0—不可以开门; 1—可以开门。出厂值为 1—可以开门, 即: 在门区开门按钮有效。